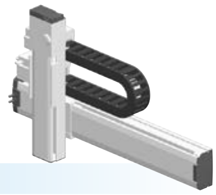
MXYx 2軸/ZFL10

● XZタイプ　● ケーブルベア　● Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ（200W）



■注文型式

MXYx - C - [組合せ] - [Xストローク] - ZFL10 - [Zストローク] - [ケーブル長] - RCX320-2 - [安全規格] - R - [オプションA] - [オプションB] - [ビジョンシステム] - [アブソバッテリ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZR軸	Z軸ストローク	ケーブル長
MXYx	C	F1	15～105cm	ZFL10	15～35cm	3L：3.5m
		F3				5L：5m
						10L：10m

RCX320-2 - [安全規格] - R - [オプションA (OP.A)] - [オプションB (OP.B)] - [ビジョンシステム] - [アブソバッテリ]
（適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - 回生装置 - オプションA (OP.A) - オプションB (OP.B) - ビジョンシステム - アブソバッテリ）

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.660

RCX222 - [CE対応] - R - [入出力選択1] - [入出力選択2]
（適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 入出力選択1 - 入出力選択2）

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX222▶ P.670

■基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成※1	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3（減速比）	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150～1050 mm	150～350 mm
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m	

※1. フレームの加工（取付穴・タップ穴）は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

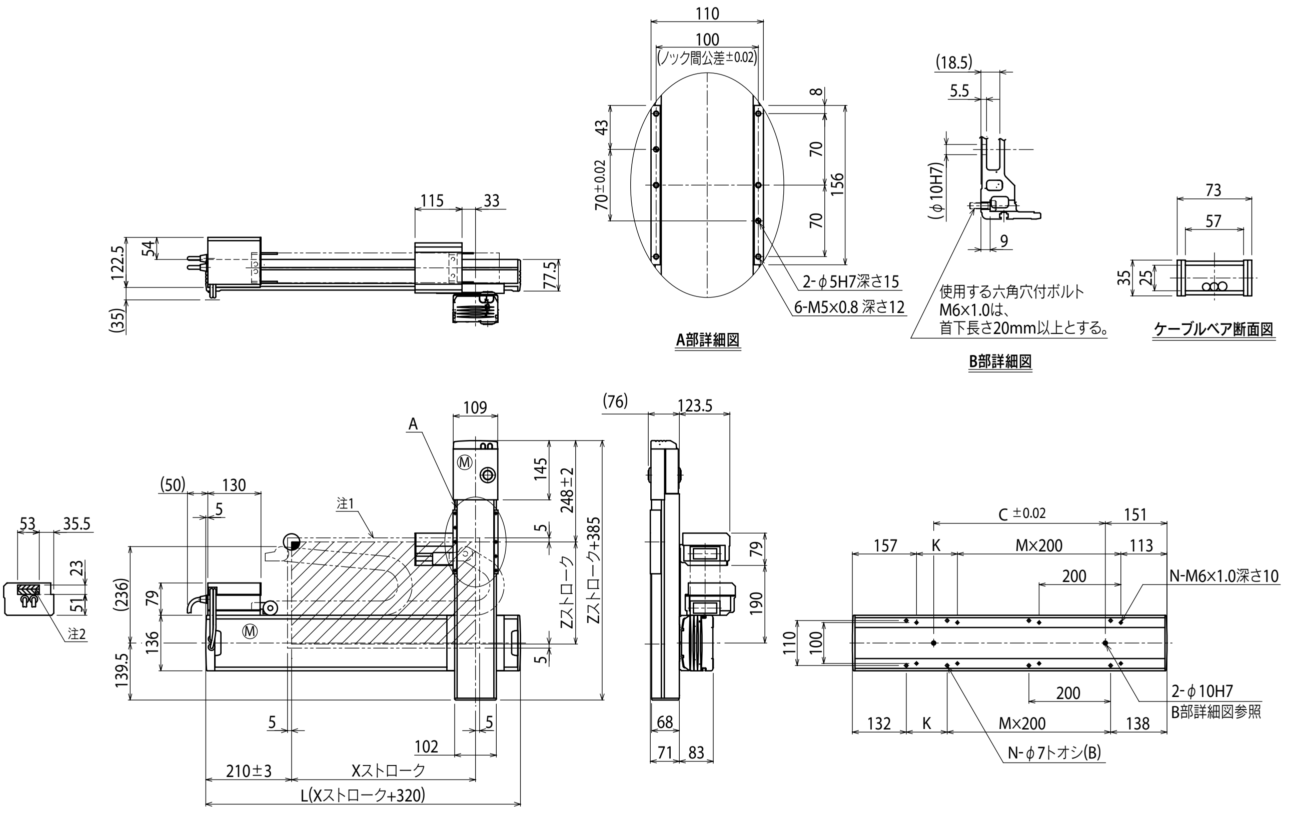
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)
Xストローク(mm)	150～350
150～1050	15

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

MXYx 2軸/ZFL10　F1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)								
X軸	1200			960	780	600	540
速度設定	—			80%	65%	50%	45%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。